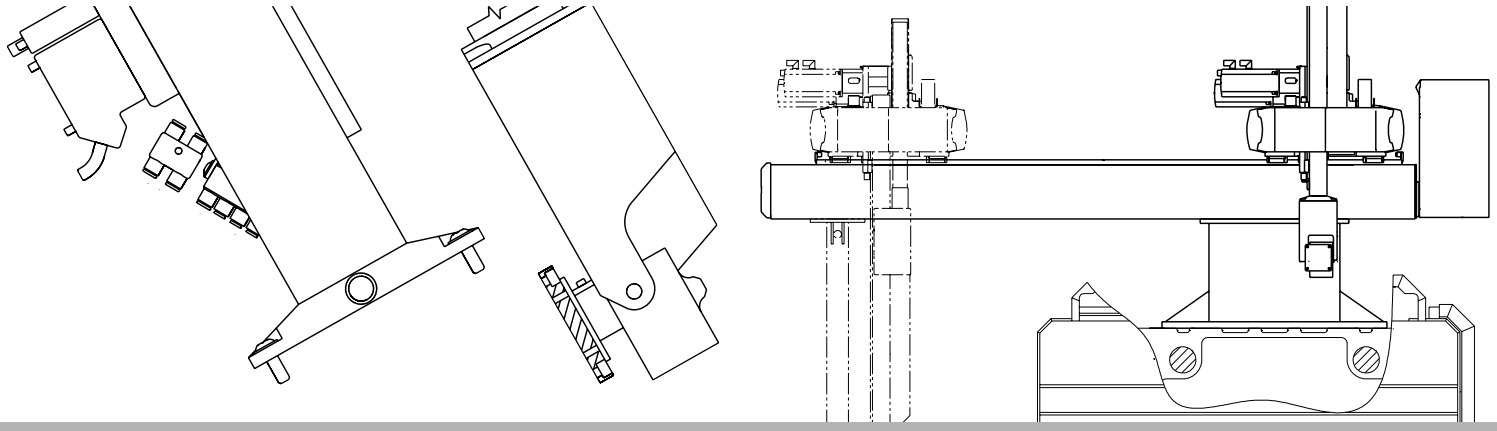
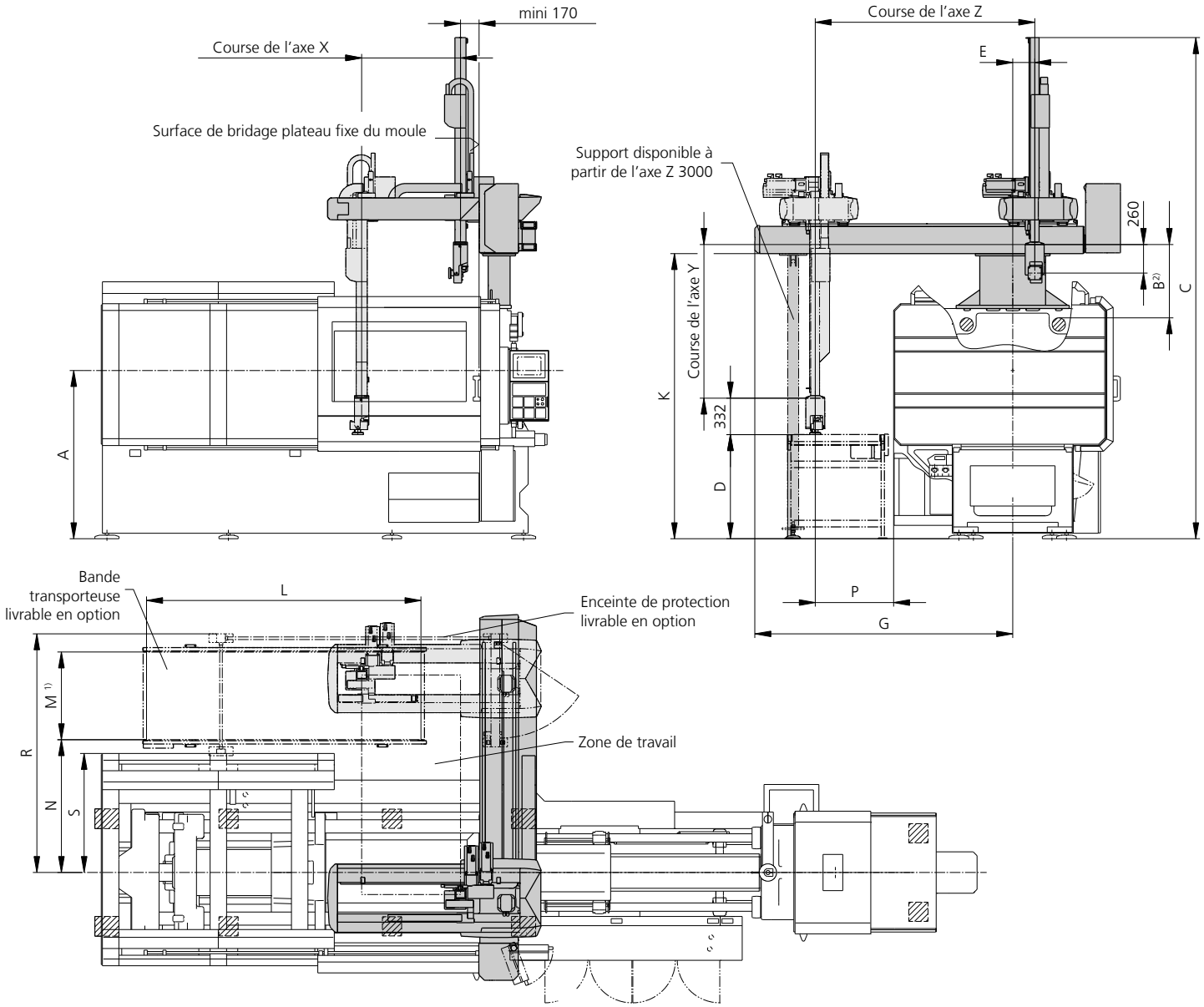


MULTILIFT SELECT 25

ARBURG

www.arburg.com



1) Bande transporteuse plus large possible en combinaison avec l'allongement de l'axe Z
2) Extension de la hauteur de passage de 200 mm possible en option

Caractéristiques techniques | MULTILIFT SELECT 25

Type de presse	Cote A	Cote B		Cote C		Cote D		Cote E	Cote G				Cote K
		Standard	Option[1]	Standard	Option[1]	Standard	Option[1]	maxi	Standard	Option[1]	Rallongé	Option[1]	Standard
	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm
630 A / H	1.462	648	605	4.440	3.960	800	355	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.445
630 S	1.458	648	605	4.435	3.955	795	350	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.440
720 A / H	1.543	668	625	4.600	4.120	960	515	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.610
720 S	1.533	668	625	4.590	4.110	950	505	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.600
820 A / H	1.606	663	620	4.730	4.250	1.090	645	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.740
820 S	1.598	663	620	4.720	4.240	1.080	635	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.730
920 A / H	1.676	663	620	4.860	4.380	1.220	775	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.870
920 S	1.668	663	620	4.850	4.370	1.210	765	200	2.350	2.450	2.850 / 3.350	2.950 / 3.450	2.860

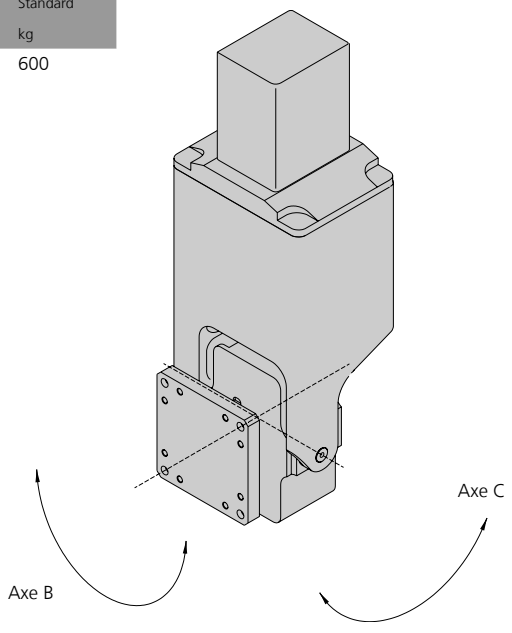
Type de presse	Bande transporteuse	Cote N	Cote P		Cote R		Cote S
	Cote L	Cote M		Standard	Rallongé	Standard	Rallongé	
	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm	mm
630 A / H	2.500	600	1.285	640	1.140 / 1.640	2.200	2.700 / 3.200	1.160
630 S	2.500	600	1.210 (1.285[2])	715 (640[2])	1.215 (1.140[2]) / 1.715 (1.640[2])	2.125 (2.200[2])	2.625 (2.700[2]) / 3.125 (3.200[2])	1.085 (1.160[2])
720 A / H	2.500	800	1.285	640	1.140 / 1.640	2.250	2.750 / 3.250	1.160
720 S	2.500	800	1.210 (1.285[2])	715 (640[2])	1.215 (1.140[2]) / 1.715 (1.640[2])	2.175 (2.250[2])	2.675 (2.750[2]) / 3.175 (3.250[2])	1.085 (1.160[2])
820 A / H	2.500	800	1.285	640	1.140 / 1.640	2.250	2.750 / 3.250	1.160
820 S	2.500	800	1.210 (1.285[2])	715 (640[2])	1.215 (1.140[2]) / 1.715 (1.640[2])	2.175 (2.250[2])	2.675 (2.750[2]) / 3.175 (3.250[2])	1.085 (1.160[2])
920 A / H	2.500	800	1.335	590	1.090 / 1.590	2.300	2.800 / 3.300	1.210
920 S	2.500	800	1.210 (1.335[2])	715 (590[2])	1.215 (1.090[2]) / 1.715 (1.590[2])	2.175 (2.300[2])	2.675 (2.800[2]) / 3.175 (3.300[2])	1.085 (1.210[2])

Axes principaux

Charge transportable[3]	Axe Z			Axe Y			Axe X		Poids
	Course		Vitesse	Course		Vitesse	Course	Vitesse	Robot
	Standard	Rallongé		Standard	Rallongé[1]				Standard
maxi kg	mm	mm	maxi mm/s	mm	mm	maxi mm/s	mm	maxi mm/s	kg
25	2.000	2.500 / 3.000	3.500	1.400	1.800	4.000	900	3.000	600

Axes secondaires (axes de préhension)

Axe C		Axe B (option)	
Couple de rotation[4]	Poids	Couple de rotation[4]	Poids
Nm	kg	Nm	kg
120	10,3	12	0,4



1) Axe Y 1800 en version télescopique
2) Les valeurs entre parenthèses correspondent à la version avec système servohydraulique
3) Préhenseur + poids de la pièce + poids des axes secondaires (axes B et C)
4) À un niveau de pression de 6 bars

La condition préalable à l'utilisation du MULTILIFT SELECT est d'avoir une ARBURG ALLROUNDER.

Axes
- ■ Axes principaux avec entraînement servoélectrique pour des mouvements simultanés et rapides avec une reproductibilité élevée
- ○ Axe Y en version télescopique pour la dépose des pièces au niveau du sol
- ■ Axe C à entraînement pneumatique pour pivoter les pièces injectées
- ○ Axe B à entraînement pneumatique pour le retrait et le dépôt des pièces finies dans deux positions différentes

Distributeurs pneumatiques pour préhenseur
- ■ Distributeurs pneumatiques pour la commande des fonctions de préhension, comme par exemple les préhenseurs, les pinces, les cylindres, les unités de course et de rotation (voir information complémentaire) :
  - 1 à centre fermé (4/3)
- ○ Distributeurs pneumatiques supplémentaires (5 au maximum) combinables au choix dans les versions suivantes (voir information complémentaire) :
  - à centre fermé (4/3)
  - à centre ouvert (4/3)
- ■ Tous les distributeurs pneumatiques sont raccordés sur la bride du préhenseur par flexibles et raccords rapides

Dispositif à vide pour préhenseur
- ■ Dispositif à vide (principe Venturi) pour la manipulation des pièces à l'aide de ventouses
- ○ Dispositifs à vide supplémentaires (3 maximum)
- ■ Dispositifs à vide tous raccordés par flexible près du préhenseur. Interrupteur à vide inclus pour la surveillance des pièces
- ■ Fonction de soufflage pour un transfert sûr des pièces

Unité de conditionnement d'air
- ■ Réducteur de pression à filtre réglable manuellement pour la régulation du niveau de pression
- ■ Fonction électrique de marche / arrêt

Unité de commande
- ■ Programmation du cycle à l'aide de symboles via SELOGICA. Fonction Teach-In pour une programmation très facile du cycle
- ■ Sélection des symboles par touches de fonctions et d'accès direct
- ■ Affichage des phases de cycle sur diagramme de déroulement
- ■ Système de robot déplaçable pas à pas, de manière analogue au déroulement du cycle
- ■ Trois vitesses sélectionnables en mode manuel pour une programmation rapide et sûre. Les axes peuvent être déplacés soit en continu, soit en pas à pas (0,1 mm, 1 mm ou 10 mm)
- ■ Sous-processus programmables pour un tri fiable des échantillons, des pièces défectueuses et des carottes
- ■ Jeu de données du robot intégré au jeu de données de la presse à injecter
- ○ Déplacement synchrone du système de robot avec mouvement d'éjecteur et d'ouverture de moule
- ■ Interface entre le système de robot et la presse à injecter
- ■ Interface pour clavier PC
- ○ Pupitre de commande mobile ARBURG Mobile SELOGICA (AMS) pour une utilisation simple et flexible

Entrées/sorties pour préhenseur
- ■ Interface avec 8 entrées librement programmables pour la gestion des capteurs de fonctions du préhenseur. Toutes les entrées sont raccordées sur une prise, y compris fiche mâle
- ○ Interface supplémentaire pour la gestion de 8 autres capteurs
- ■ Sorties librement programmables pour la commande des distributeurs pneumatiques de fonctions du préhenseur. Toutes les sorties sont raccordées directement aux distributeurs

Entrées/sorties pour périphériques
- ■ Interface (potentiel libre) dotée de 4 entrées et sorties librement programmables pour périphériques. Raccordée sur une prise 42 pôles au MULTILIFT, y compris fiche mâle
- ○ Interface supplémentaire (potentiel libre) dotée de 4 entrées et sorties librement programmables. Raccordée sur une prise 42 pôles au MULTILIFT, y compris fiche mâle
- ○ Interface supplémentaire (24 V CC) dotée de 16 entrées et sorties librement programmables. Raccordée sur prise 72 pôles au MULTILIFT (y compris fiche mâle) ou dans l'armoire électrique de la presse

Enceinte de sécurité
- ○ Équipement électrique pour protéger une porte de l'enceinte de protection (raccordement à l'interface EUROMAP 73) avec les éléments suivants :
  - 2 boutons d'arrêt d'urgence
  - 1 touche de validation
- ○ Dispositif de sécurité en grillage ondulé pour capot de protection du robot, comprenant l'équipement électrique pour protéger une porte de l'enceinte de protection (raccordement à l'interface EUROMAP 73) avec les éléments suivants :
  - 2 boutons d'arrêt d'urgence
  - 1 touche de validation

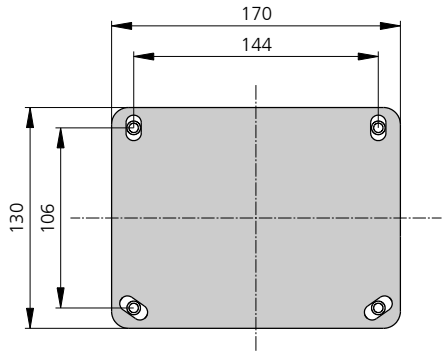
Autres options
- ○ Bande transporteuse pour le dépôt des pièces, interface comprise, avec touche pour vider la bande transporteuse

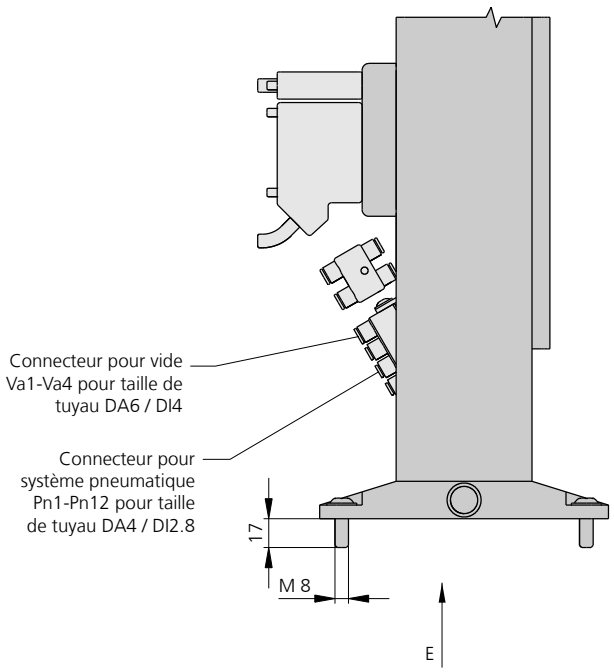
Information complémentaire
- Distributeur 4/3 à centre fermé pour fonctions du préhenseur, dont la position doit être maintenue si l'électrovanne n'est pas activée, comme par exemple quand la porte de protection est ouverte, en cas d'arrêt d'urgence
- Distributeur 4/3 à centre ouvert pour fonctions du préhenseur, qui doivent être actionnées sans pression si l'électrovanne n'est pas activée, pour garantir par exemple un retrait en douceur des pièces par des éjecteurs côté presse

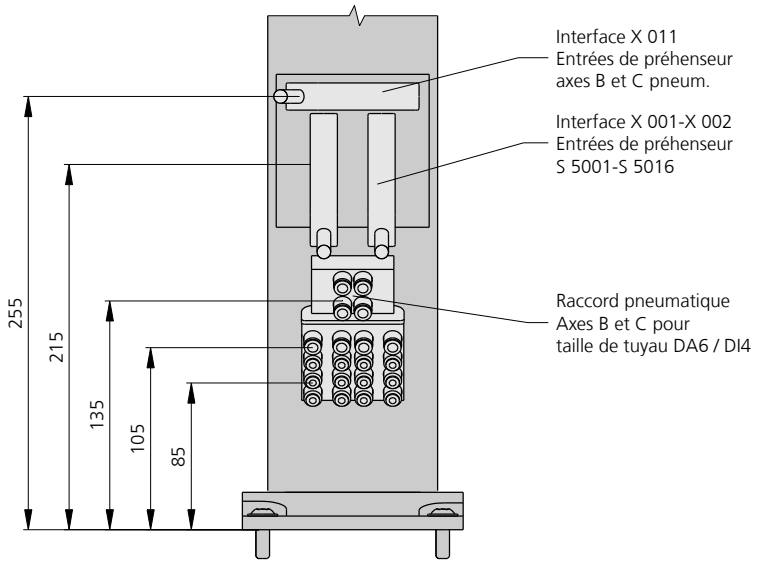
■ Machine de base
○ Option

Brochage de l'interface X001 entrées du préhenseur S 5001 - S 5008					
Broche n°	**Fonction**	**Désignation**	**Broche n°**	**Fonction**	**Désignation**
1	S 5001	Entrée du préhenseur 1	**14**	S 5005	Entrée du préhenseur 5
2	+ 24 V		**15**	+ 24 V	
3	GND		**16**	GND	
4	S 5002	Entrée du préhenseur 2	**17**	S 5006	Entrée du préhenseur 6
5	+ 24 V		**18**	+ 24 V	
6	GND		**19**	GND	
7	S 5003	Entrée du préhenseur 3	**20**	S 5007	Entrée du préhenseur 7
8	+ 24 V		**21**	+ 24 V	
9	GND		**22**	GND	
10	S 5004	Entrée du préhenseur 4	**23**	S 5008	Entrée du préhenseur 8
11	+ 24 V		**24**	+ 24 V	
12	GND		**25**	GND	
13	PE				

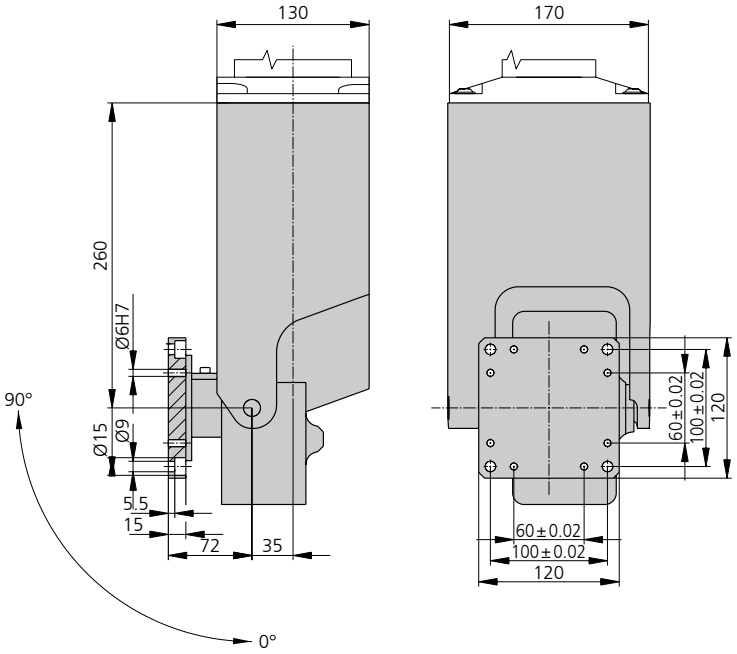
Détail E : bride du préhenseur de l'axe plongeant



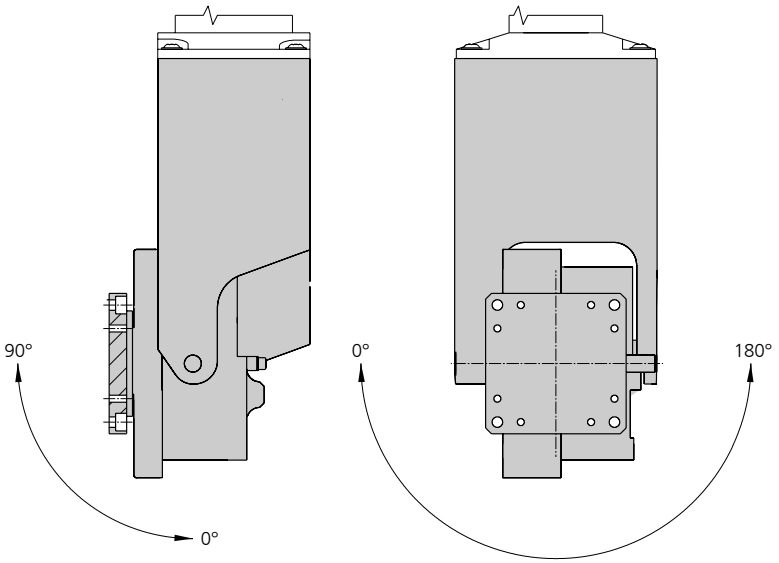

Connecteur pour vide Va1-Va4 pour taille de tuyau DA6 / DI4
Connecteur pour système pneumatique Pn1-Pn12 pour taille de tuyau DA4 / DI2.8
17
M 8
E



Axe C (pneumatique)



Combinaison des axes B et C (pneumatique)



ARBURG GmbH + Co KG
Postfach 11 09 · D-72286 Lossburg · Tél. : +49(0)7446 33-0 · Fax : +49(0)7446 33-3365 · www.arburg.com · e-mail : contact@arburg.com
Les sites en Europe : Allemagne, Autriche, Belgique, Danemark, Espagne, France, Grande-Bretagne, Hongrie, Italie, Pays-Bas, Pologne, République tchèque, Slovaquie, Suisse et Turquie **| Asie :** Indonésie, Malaisie, République populaire de Chine, Singapour, Thaïlande et Émirats Arabes Unis **| Amérique :** Brésil, Mexique et États-Unis
Pour de plus amples informations, consultez notre site Internet : **www.arburg.com**

© 2015 ARBURG GmbH + Co KG
La présente brochure est protégée par des droits d'auteur. Toute utilisation qui n'est pas expressément autorisée par la loi sur les droits d'auteur nécessite le consentement préalable d'ARBURG.

Toutes les indications et informations techniques ont été recueillies avec le plus grand soin. Nous ne pouvons toutefois pas garantir leur exactitude de manière absolue. Certaines illustrations et informations peuvent être légèrement différentes de l'état de livraison réel de la machine. La mise en place et l'utilisation de la machine doivent être effectuées conformément au mode d'emploi correspondant.

Qualité ARBURG GmbH + Co KG :
certifiée DIN EN ISO 9001 + 14001 + 50001

BLUeCOMPETENCE
Alliance Member
Partner of the Engineering Industry Sustainability Initiative

680977_FR_092015 · Sous réserve de modifications